Exercices – Mécanique

M1

■ Cinématique : repères, bases, trajectoires et mouvements

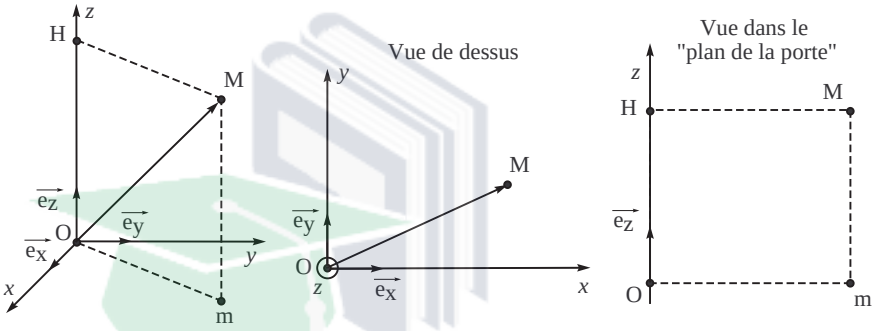
❑ **Méthode 1.—** Une base locale (comme la base cylindrique) est définie :
- en un point M de l'espace (« localement », donc !)
- par rapport à trois directions orthogonale fixes du repère cartésien dans lequel on travaille.

➜ Il faudra donc **toujours** représenter **en premier** le repère cartésien (une origine O, trois axes Ox, Oy et Oz qui doivent être *orientés par une flèche*, et les trois vecteur unitaires $\overrightarrow{e_x}$, $\overrightarrow{e_y}$, $\overrightarrow{e_z}$ correspondants) **avant** de dessiner la base locale au point M.

Ex-M1.1 Base locale cylindrique

Recopier les trois schémas suivants. Y faire apparaître les trois vecteurs de la base cylindrique et les coordonnées cylindriques correspondante. Exprimer, dans cette base locale,le vecteur position $\overrightarrow{OM}$, le vecteur vitesse $\overrightarrow{v_{M/\mathcal{R}}}$ et le vecteur déplacement élémentaire $d\overrightarrow{OM}$. **Rép. :** cf. p. 5.

Retenir :
Dès la 1e période, nous avons absolument besoin de **la base cylindrique**
➜ donc :
la comprendre et bien l'étudier dès à présent.



Ex-M1.2 Mouvement circulaire uniforme :

Un « disque vynile 33 tr », placé sur la platine du tourne-disque, effectue un mouvement de rotation uniforme à raison de 33 tours par minute. Calculer :

1) sa vitesse angulaire de rotation, sa période et sa fréquence ;

2) la vitesse et les accélérations (normale, tangentielle et totale) d'un point M à la périphérie du disque (rayon $R = 15\,cm$).

3) même question pour un point M' tournant à $r = 5cm$ du centre du disque.

Rép. : 1) $\omega = 3,5\ rad.s^{-1}$; $f = 0,55\ Hz$; $T = 1,8\ s$.
2) $v = 0,52\ m.s^{-1}$; $a_n = 1,8\ m.s^{-2}$; $a_t = 0$; $a = \sqrt{a_t^2 + a_n^2}$.
3) $v' = 0,17\ m.s^{-1}$; $a'_n = 0,6\ m.s^{-2}$; $a'_t = 0$; $a' = a'_n$.

Conclusion :
S'il y a une chose à retenir de cet exercice, c'est que l'accélération d'un mouvement uniforme n'est **pas** nulle si la trajectoire n'est **pas** une droite.
Autrement dit :
Seul le mouvement *rectiligne* uniforme possède une accélération nulle.

Ex-M1.3 Centrifugeuse

Au cours de leur entraînement, les cosmonautes sont placés sur un siège fixé à l'extrémité d'un bras de longueur l, en rotation de vitesse angulaire ω constante.

exosup.com page facebook

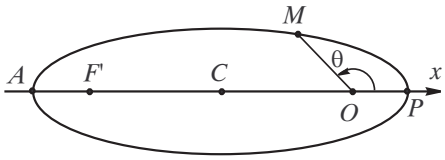
Calculer ω en tours par minute, si $l = 5\ m$ et si l'accélération obtenue a pour valeur $6g$. ($g = 9,81\ m.s^{-2}$)
Rép. : $\omega \simeq 3,43\ rad.s^{-1}$

Ex-M1.4 **Q.C.M. sur l'accélération :**
Pour chacune des questions, indiquer les propositions exactes :
1) Le vecteur accélération d'un point M :
a) est égal à la variation de la vitesse par unité de temps ;
b) est égal à la dérivée par rapport au temps du vecteur vitesse instantanée ;
c) possède, lorsqu'on l'exprime dans une base orthonormée, des coordonnées obtenues en dérivant les coordonnées correspondantes du vecteur vitesse.
2) Le vecteur accélération d'un point M en **mouvement rectiligne accéléré** est :
a) toujours porté par la trajectoire ;
b) de même sens que le vecteur vitesse ;
c) toujours de valeur constante.
3) Le vecteur accélération d'un point M se déplaçant sur une **trajectoire curviligne** est :
a) tangent à la trajectoire ;
b) dirigé vers l'intérieur de la trajectoire ;
c) nul si la vitesse de M est constante.
4) **L'unité** de mesure de l'accélération est : a) $m.s^2$ b) $m^2.s^2$ c) $m.s^{-2}$.
Rép. : cf. p.4.

Ex-M1.5 **Éléments cinétiques et base cartésienne** [P9/255]
On considère un point M en mouvement dont les coordonnées cartésiennes sont, à chaque instant : $x(t) = a_0.t^2 + x_0$, $y(t) = -v.t$ et $z(t) = z_0$, avec $x_0 = 1\ m$, $z_0 = -1\ m$, $a_0 = 2\ m.s^{-2}$ et $v = 3\ m.s^{-1}$
1) Déterminer les composantes des vecteurs vitesse et accélération dans la base cartésienne.
2) Calculer la norme de la vitesse de M à la date $t = 2\ s$.
3) Calculer la norme de l'accélération de M à la date $t = 1\ s$.
Rép. : 2) $v(2\ s) = 8,5\ m.s^{-1}$; **3)** $a(1\ s) = a = 4\ m.s^{-2}$

Ex-M1.6 **Éléments cinétiques et base cylindrique** [P9/255]
On considère un point M en mouvement dont les coordonnées cylindriques sont, à chaque instant : $r(t) = a_0.t^2 + r_0$, $\theta(t) = \omega.t - \theta_0$ et $z(t) = -v.t$, avec $r_0 = 1\ m$, $a_0 = 1\ m.s^{-2}$, $\omega = 3\ rad.s^{-1}$, $\theta_0 = 2\ rad$ et $v = 2\ m.s^{-1}$.
1) Déterminer les composantes des vecteurs vitesse et accélération dans la base cylindrique.
2) Calculer la norme de la vitesse de M à la date $t = 1\ s$.
3) Calculer la norme de l'accélération de M à l'instant initial ($t = 0$).
Rép. : 1) $\overrightarrow{v_{M/\mathcal{R}}} = 2a_0.t\,\vec{e_r} + \omega(a_0.t^2 + r_0)\vec{e_\theta} - v\,\vec{e_z}$: $\overrightarrow{a_{M/\mathcal{R}}} = (2a_0 - (a_0.t^2 + r_0).\omega^2)\vec{e_r} + 4a_0.t.\omega\,\vec{e_\theta}$;
2) $v(1\ s) = 6,6\ m.s^{-2}$; **3)** $a(0) = 7\ m.s^{-2}$

Ex-M1.7 **Mouvement elliptique** (➜ Cf Cours **M7**)
L'équation polaire d'une ellipse avec origine au foyer est : $r = \dfrac{p}{1 + e\cos\theta}$
où p note le *paramètre* et e, l'*excentricité* de l'ellipse.
1) Pour un satellite, P est le *périgée* et A est l' *apogée*.
→ Déterminer les expressions de r_P et r_A.
2) Sachant que le mouvement est tel que $r^2\dot{\theta} = cste = C$, déterminer l'expression de $\vec{v}$ sur la base $(\vec{e_r}, \vec{e_\theta})$. Cette expression sera donnée en fonction de la seule variable θ.



3) Déterminer $\vec{v}$ en $\theta = 0$, $\dfrac{\pi}{2}$, π, $\dfrac{3\pi}{2}$. Représenter, en chacun de ces points, $\vec{v}$, $\vec{e_r}$ et $\vec{e_\theta}$. En quel point de la trajectoire la vitesse est-elle maximale ? minimale ?
Rép. : 2) $\vec{v} = C\left(\dfrac{e\sin\theta}{p}\vec{e_r} + \dfrac{1 + e\cos\theta}{p}\vec{e_\theta}\right)$; **3)** $v^2 = v_r^2 + v_\theta^2 = \dfrac{C^2}{p^2}(1 + e^2 + 2e\cos\theta)$.

exosup.com page facebook

Ex-M1.8 **Relation vitesse-position :**
Un mobile décrit la partie positive de l'axe (Ox) avec une vitesse de la valeur $v(t)$. La loi de vitesse $v(t)$ est liée à l'équation horaire $x(t)$ par la relation $x = av^2$, avec a une constante positive. Le point matériel quitte l'origine O de l'axe à l'instant $t = 0$.
Déterminer la loi horaire $x(t)$ sachant que $x(t)$ est une fonction croissante du temps.
Rép. : $x(t) = \dfrac{t^2}{4a}$.

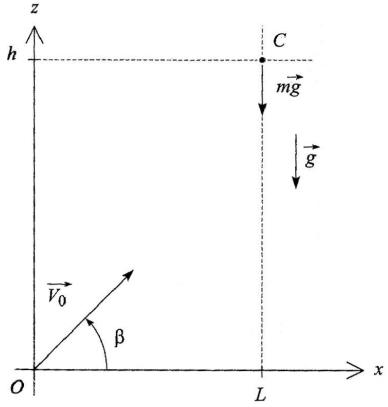
Ex-M1.9 **Poursuite en mer**
Deux navires se trouvent sur le même méridien, A étant au nord de B et à une distance d_0. A se dirige vers l'est à la vitesse v_A et B vers le nord à la vitesse v_B. La courbure de la surface terrestre est négligée et les vitesses sont constantes.
1) Déterminer la distance minimale entre A et B.
2) Quelle direction B doit-il prendre pour rattraper A avec un mouvement rectiligne uniforme ? Déterminer la durée de la poursuite.
Rép : **1)** $d_{\min} = d_0\sqrt{\dfrac{v_A^2}{v_A^2 + v_B^2}}$; **2)** $\tau = \dfrac{d_0}{\sqrt{v_B^2 - v_A^2}}$

Ex-M1.10 **Oscillations rectilignes** [P9/257]
Un point est astreint à se déplacer sur un axe (Ox). À la date $t = 0$, il se trouve à la position $x = 10\ cm$ avec une vitesse $\overrightarrow{v}_0 = v_0.\overrightarrow{e_x}$ ($v_0 = 0,15\ m.s^{-1}$). Par la suite, il est à chaque instant soumis à une accélération définie par $\overrightarrow{a_{M/\mathcal{R}}} = -K.\overrightarrow{OM}$ avec $K = 2,0$ unités SI.
1) Quelles sont les dimensions de la constante K ? En déduire son unité SI.
2) Établir l'équation horaire $x(t)$ du mouvement de M sur cet axe.
3) Exprimer, puis calculer la période des oscillations de M.

Rép. : **2)** $x(t) = x_0\cos(\sqrt{K}t) + \dfrac{v_0}{\sqrt{K}}\sin(\sqrt{K}t) = X_m\cos(\sqrt{K}t + \varphi)$ avec $X_m = \sqrt{x_0^2 + \left(\dfrac{v_0}{\sqrt{K}}\right)^2} = 0,15\ m$ et $\varphi = -\arctan\left(\dfrac{v_0}{\sqrt{K}x_0}\right) = -0,81\ rad$: **3)** $T = 4,4\ s$.

Ex-M1.11 **Dépassement d'un autocar**
Sur une route rectiligne Ox, une voiture (1) de longueur l_1 de vitesse v_1 double un autocar de longueur L et de vitesse V. En face arrive une voiture (2) de longueur l_2 à la vitesse v_2. Quelle distance minimum D entre l'avant de la voiture (1) et l'avant de la voiture (2) permet à la voiture (1) de doubler ? **A.N.** avec $l_1 = l_2 = 4\ m$, $L = 20\ m$, $v_= v_2 = 90\ km.h^{-1}$ et $V = 72\ km.h^{-1}$.
Rép : cf. p. 6.

Ex-M1.12 **Tir au pigeon d'argile** [P8/119]
Une cible C est abandonnée sans vitesse initiale d'une hauteur h à l'abscisse $x = L$. Au même instant, un projectile P est tiré depuis l'origine avec une vitesse initiale $\overrightarrow{v_0}$ faisant un angle β avec l'horizontale.
On admet que l'accélération d'un corps en chute libre est égale à $\overrightarrow{g}$ à chaque instant.
Calculer l'angle β pour que le projectile atteigne sa cible.
Quelle est la date t_1 à laquelle la cible est alors atteinte ?



Rép. : $\tan\beta = \dfrac{h}{L}$ et $t_1 = \dfrac{L}{v_0.\cos\beta}$

Ex-M1.13 **Freinage d'urgence** [P9/256]
Une voiture, animée d'une vitesse $v_0 = 90\ km.h^{-1}$ sur une trajectoire rectiligne, freine avec une accélération constante de norme $a = 4,2\ m.s^{-2}$. Calculer la durée t_1 et la distance D de freinage.
Rép. : $t_1 = 6\ s$ et $D = 74\ m$.

exosup.com page facebook

Ex-M1.14 Spirale et base polaire

Un point matériel M parcourt avec une vitesse de norme constante v la spirale d'équation polaire : $r = a\theta$. Exprimer en fonction de θ et de v le vecteur vitesse de M dans la base polaire.

Rép. : $\overrightarrow{v} = \dfrac{v}{\sqrt{1+\theta^2}}\,(\overrightarrow{e_r} + \theta\overrightarrow{e_\theta})$.

Ex-M1.15 Vitesse moyenne et vitesse maximale

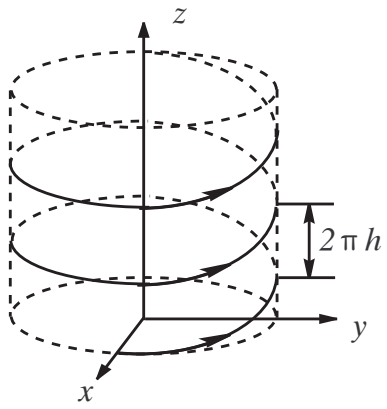
Un automobiliste parcourt une distance $d = 1,25\ km$ sur une route rectiligne. Son mouvement est uniformément accéléré, puis uniforme, puis uniformément retardé. L'accélération a est égale en valeur absolue à $0\ m.s^{-2}$ ou à $2,5\ m.s^{-2}$ et la vitesse moyenne vaut $75\ km.h^{-1}$.

Déterminer la vitesse maximale de l'automobiliste.

Rép : $v_{\max} = \dfrac{a.d}{2v_{\text{moy}}} - \sqrt{\left(\dfrac{a.d}{2v_{\text{moy}}}\right)^2 - a.d} = 25\ m.s^{-1} = 90\ km.h^{-1}$

Ex-M1.16 Mouvement hélicoïdal (*)

Soit l'hélice droite définie en coordonnées cylindriques par les équations : $r = R$ et $z = h\theta$
et orientée dans le sens θ croissant (soit h cste>0).
L'origine de la trajectoire du point M est en $z = 0$.



1) Déterminer les équations de l'hélice en coordonnées cartésiennes.

2) Le point M parcourt l'hélice à une vitesse constante v.

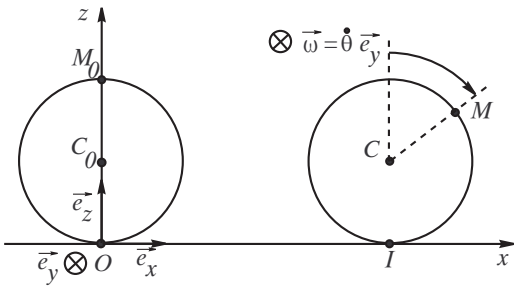
a) Déterminer les vecteurs vitesse et accélération en fonction de R, h et v.

b) Montrer que l'angle $\alpha = (\overrightarrow{e_z}, \overrightarrow{v})$ est constant.

En déduire l'hodographe du mouvement.

Ex-M1.17 Mouvement cycloïdal (**)

Une roue de rayon R et de centre C roule sans glisser sur l'axe (Ox) à vitesse angulaire ω constante tout en restant dans le plan (Oxz). Soit M un point liée à la roue situé sur la circonférence. À l'instant $t = 0$, M se trouve en $M_0(x = 0,\ z = 2R)$. Les mouvements sont étudiés dans le référentiel Rassocié au repère $(O, \overrightarrow{e_x}, \overrightarrow{e_y}, \overrightarrow{e_z})$.



1) Comment exprimer la condition « la roue ne glisse pas » ?

2) Déterminer les coordonnées x_C et z_C de C à l'instant t.

3) Même question pour M.

4) Étudier la trajectoire définie par le système d'équations paramétriques $(x(\theta), z(\theta))$ avec $\theta = \omega t$. La tracer pour $\theta \in$ [-4π ; 4π].

5) Calculer la vitesse $\overrightarrow{v_{M/\mathcal{R}}}$ du point M à l'instant t. Exprimer sa norme v en fonction de $\left|\cos\dfrac{\theta}{2}\right|$.
En déduire l'hodographe du mouvement.

6) Calculer l'accélération $\overrightarrow{a_{M/\mathcal{R}}}$ du point M à l'instant t. Exprimer sa norme en fonction de R et v. Calculer numériquement cette norme de l'accélération dans le cas d'un point périphérique d'un pneu de voiture roulant à $130\,km.h^{-1}$ sur une autoroute ($R = 35\,cm$).

7) Déterminer $\overrightarrow{v_{M/\mathcal{R}}}$ et $\overrightarrow{a_{M/\mathcal{R}}}$ lorsque M est en contact avec l'axe (Ox).

Solution Ex-M1.4

1.b) (la réponse c) n'est vraie que lorsqu'on exprime l'accélération dans la base cartésienne ; elle est fausse si on travaille dans la base polaire)) ; **2.a)** ; **3.b)** ; **4.c)**

exosup.com page facebook

exosup.com page facebook

Les corrigés restent à faire : ils ont été pris dans le fichier de l'an passé (exmeca_0910_a.pdf)

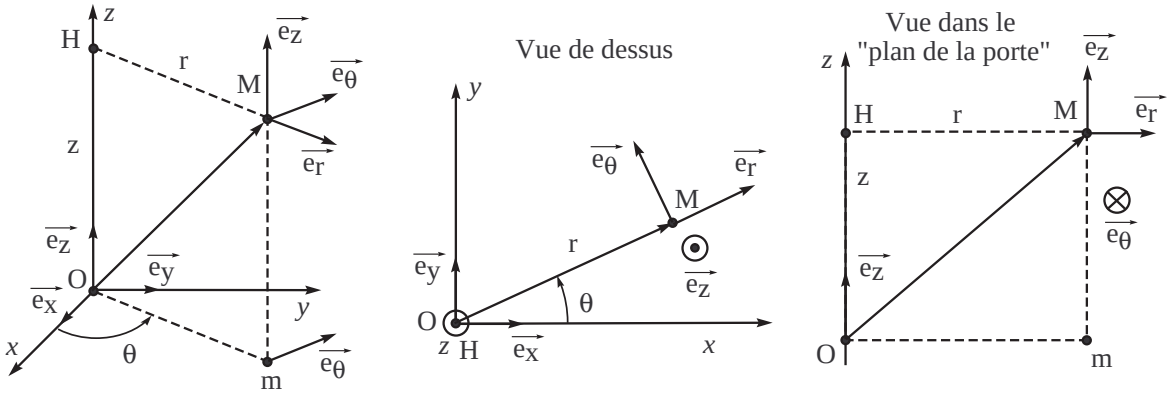
Solution Ex-M1.1

M a pour coordonnées $(r,\,\theta,\,z)$ dans le référentiel $\mathcal{R}$ d'origine O et de Base locale $(\vec{e_r},\vec{e_\theta},\vec{e_z})$ (base « locale » = base définie en M) :

$\overrightarrow{OM} = r\vec{e_r} + z\vec{e_z}$ $\quad$ $\overrightarrow{v_{M/\mathcal{R}}} = \dot{r}\vec{e_r} + r\dot{\theta}\vec{e_\theta} + \dot{z}\vec{e_z}$ $\quad$ $\mathrm{d}\overrightarrow{OM} = \mathrm{d}r\vec{e_r} + r\mathrm{d}\theta\vec{e_\theta} + \mathrm{d}z\vec{e_z}$

Rque : Une B.O.N.D. vérifie la « règle des trois doigts de la main droite » ➜ alors **vérifiez-le** avec la vôtre, de main droite !

$\vec{e_r}\times\vec{e_\theta} = \vec{e_z}$ $\quad$ $\vec{e_\theta}\times\vec{e_z} = \vec{e_r}$ $\quad$ $\vec{e_z}\times\vec{e_r} = \vec{e_\theta}$



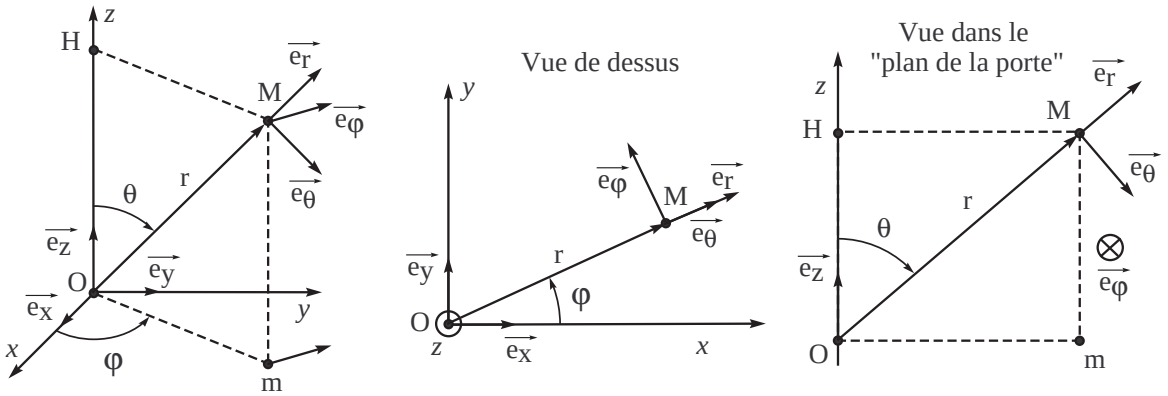
Solution Ex-M1.2

M a pour coordonnées $(r,\,\theta,\,\varphi)$ dans le référentiel $\mathcal{R}$ d'origine O et de Base locale $(\vec{e_r},\vec{e_\theta},\vec{e_\varphi})$ (base « locale » = base définie en M) :

$\overrightarrow{OM} = r\vec{e_r}$ $\quad$ $\overrightarrow{v_{M/\mathcal{R}}} = \dot{r}\vec{e_r} + r\dot{\theta}\vec{e_\theta} + r\sin\theta\dot{\varphi}\vec{e_\varphi}$ $\quad$ $\mathrm{d}\overrightarrow{OM} = \mathrm{d}r\vec{e_r} + r\mathrm{d}\theta\vec{e_\theta} + r\sin\theta\mathrm{d}\varphi\vec{e_z}$

Rque : Une B.O.N.D. vérifie la « règle des trois doigts de la main droite » ➜ alors **vérifiez-le** avec la vôtre, de main droite !

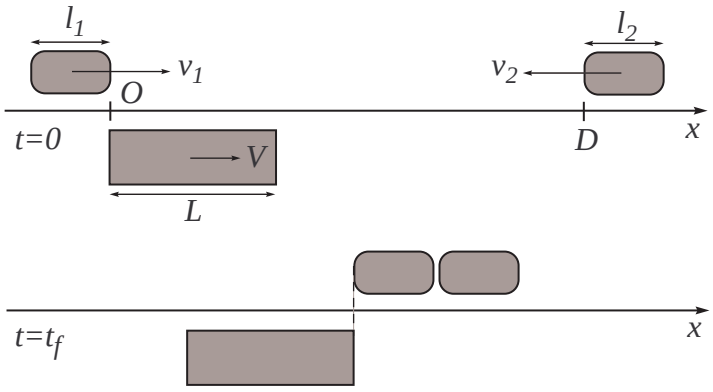
$\vec{e_r}\times\vec{e_\theta} = \vec{e_\varphi}$ $\quad$ $\vec{e_\theta}\times\vec{e_\varphi} = \vec{e_r}$ $\quad$ $\vec{e_\varphi}\times\vec{e_r} = \vec{e_\theta}$



exosup.com page facebook

Solution Ex-M1.8

Il est nécessaire de faire deux schémas de l'axe Ox où, sur le premier, on fait apparaître les positions des trois véhicules au début du dépassement (l'origine O étant l'avant de la voiture (1) coïncidant, à $t = 0$, avec l'arrière du bus qu'elle dépasse) et où, sur le second, on représente les positions des véhicules à la fin du dépassement dans la situation la plus critique, la voiture (1) se rabattant *in extremis*.



En utilisant les propriétés du mouvement rectiligne uniforme, on écrit les équations horaires des différents points : on note x_1 les abscisses relatives à la voiture qui double, x_2 celles relatives à la voiture qui arrive en face et X celle relatives au bus. On note l'indice AV pour l'avant d'un véhicule et AR pour l'arrière de ce véhicule.

$$\begin{cases} x_{1,AV} = v_1 t \\ x_{1,AR} = v_1 t - l_1 \end{cases} \qquad \begin{cases} X_{AV} = Vt + L \\ X_{AR} = Vt \end{cases} \qquad \begin{cases} x_{2,AV} = -v_2 t + D \\ x_{2,AR} = -v_2 t + D + l_2 \end{cases}$$

À la date t_f de la fin du dépassement, l'accident sera évité si :

$$\begin{cases} x_{1,AR} = X_{AV} \\ x_{1,AV} < x_{2,AV} \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} v_1 t_f - l_1 = V t_f + L \\ v_1 t < -v_2 t + D \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \boxed{t_f = \dfrac{L + l_1}{v_1 - V}} \\ \boxed{D > \dfrac{v_1 + v_2}{v_1 - V}(L + l_1) = 240\ m} \end{cases}$$

Solution Ex-M1.12

1) Condition de roulement sans glissement : $C_0C = \widetilde{OI} \iff vt = R\theta \iff v = R\dot{\theta} \equiv R\omega$.

2) $\boxed{\overrightarrow{OC} \begin{cases} x_C = R\theta = R\omega t \\ z_C = R \end{cases}}$ **3)** $\boxed{\overrightarrow{OM} = \overrightarrow{OC} + \overrightarrow{CM} \begin{cases} x_C = R(\theta + \sin\theta) = R(\omega t + \sin\omega t) \\ z_C = R(1 + \cos\theta) = R(1 + \cos\omega t) \end{cases}}$

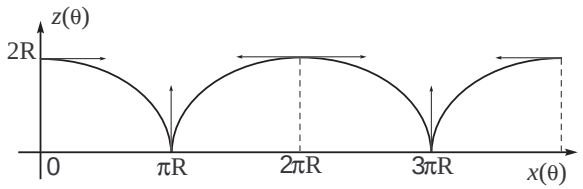
4) $z(\theta)$ est une fonction périodique paire de période 2π et $x(\theta+2\pi) = x(\theta)+2\pi R$: il suffit donc d'étudier x et z sur $\theta \in [0, 2\pi]$. Le reste de la courbe se déduisant par translation de $2\pi R$ selon (Ox) et par symétrie par rapport à Oz si on veut tracer $M(x(\theta), z(\theta))$ sur $\theta \in [-4\pi, 4\pi]$.

θ	0		π/2		π		3π/2		2π
x'(θ)	2R	⊕	R	⊕	0	⊕	R	⊕	
x(θ)	0	↗	R(1+π/2)		πR	↗	R(3π/2 -1)	↗	2πR
z'(θ)	0	⊖	-R	⊖	0	⊕	R	⊕	0
z(θ)	2R	↘	R		0		R	↗	2R

On étudie d'abord
$\begin{cases} x'(\theta) = R(1 + \cos\theta) \\ z'(\theta) = -R\sin\theta \end{cases}$

On pose $\epsilon = \theta - \pi$ pour étudier la tangente à la courbe au point de paramètre $\theta = \pi$.
Le cœfficient directeur de la tangente à la courbe est : $p = \dfrac{\mathrm{d}z}{\mathrm{d}x} = \dfrac{\mathrm{d}z}{\mathrm{d}\theta}\dfrac{\mathrm{d}\theta}{\mathrm{d}x} = \dfrac{z'(\theta)}{x'(\theta)}$

$$p = \frac{-R\sin(\pi + \epsilon)}{R(1 + \cos(\pi + \epsilon))} = \frac{\sin\epsilon}{1 - \cos\epsilon}$$

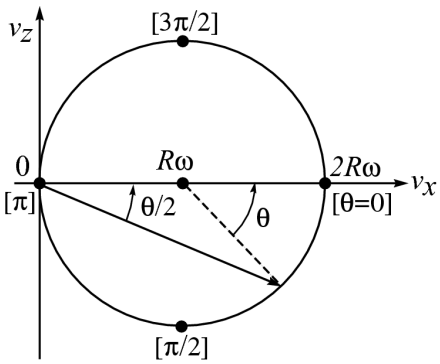


→ Donc $p(\theta = \pi) = \lim\limits_{\epsilon \to 0} \dfrac{\sin\epsilon}{1 - \cos\epsilon} \simeq \dfrac{\epsilon}{\epsilon^2/2} = \dfrac{2}{\epsilon} \longrightarrow \infty$: la tangente en $\theta = \pi$ $[2\pi]$ est verticale : on dit que la courbe présente un point de rebroussement en $\theta = \pi$.

exosup.com page facebook

5) $\overrightarrow{v}_{M/\mathcal{R}} = \left| \begin{array}{l} \dot{x} = \\ \dot{z} \end{array} \right| \left| \begin{array}{l} R\omega\,(1+\cos\omega t) = \\ -R\omega\sin\omega t \end{array} \right| \left| \begin{array}{l} R\omega\,(1+\cos\theta) \\ -R\omega\sin\theta \end{array} \right.$

CI : L'hodographe du mouvement est donc un cercle de centre $(R\omega, 0)$ et de rayon $v = R\omega$.



De plus :

$v_M^2 = \dot{x}^2 + \dot{z}^2 = R^2\omega^2.2(1+\cos\omega t) = 4R^2\omega^2\cos^2\dfrac{\theta}{2}$

$\rightarrow$ $\boxed{v_M = 2R\omega|\cos\dfrac{\theta}{2}|}$

6) $\overrightarrow{a}_{M/\mathcal{R}} = \left| \begin{array}{l} -R\omega^2\sin\omega t \\ -R\omega^2\cos\omega t \end{array} \right. = -\omega^2 \left| \begin{array}{l} R\sin\theta \\ R\cos\theta \end{array} \right.$

$\rightarrow$ $\boxed{\overrightarrow{a}_{M/\mathcal{R}} = -\omega^2\overrightarrow{CM}}$

Soit : $a = \omega v = \dfrac{v^2}{R}$; A. N. : $a \approx 3,7.10^3 m.s^{-2}$.

7) Pour $\theta = \pi$: $\overrightarrow{v}_{M/\mathcal{R}} = \overrightarrow{0}$ et $\overrightarrow{a}_{M/\mathcal{R}} = R\omega^2\,\overrightarrow{e_z}$.

exosup.com page facebook